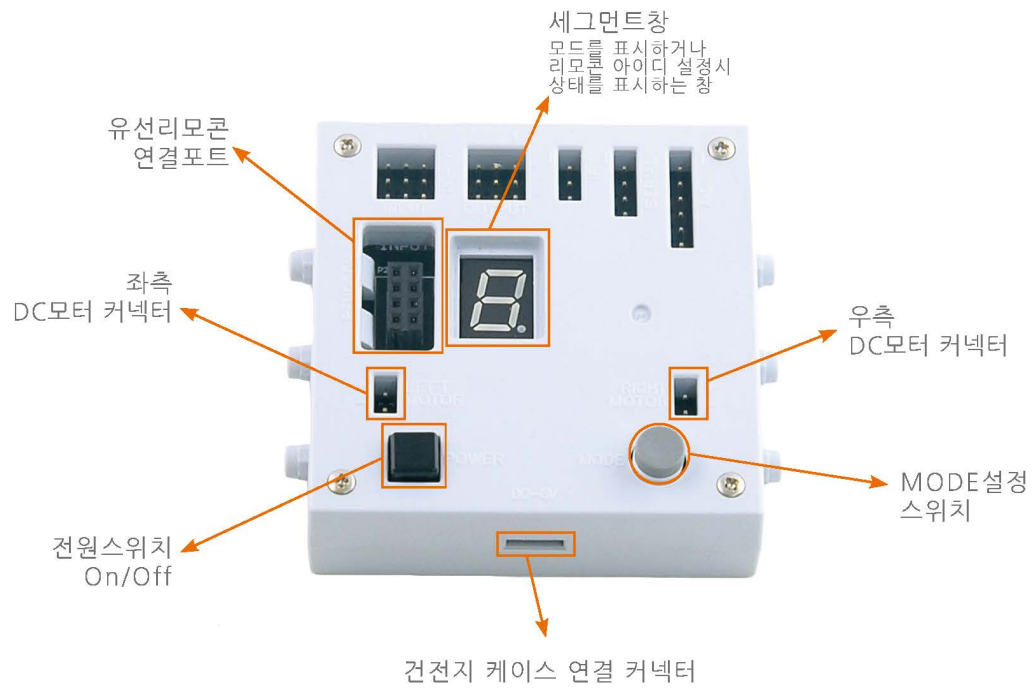
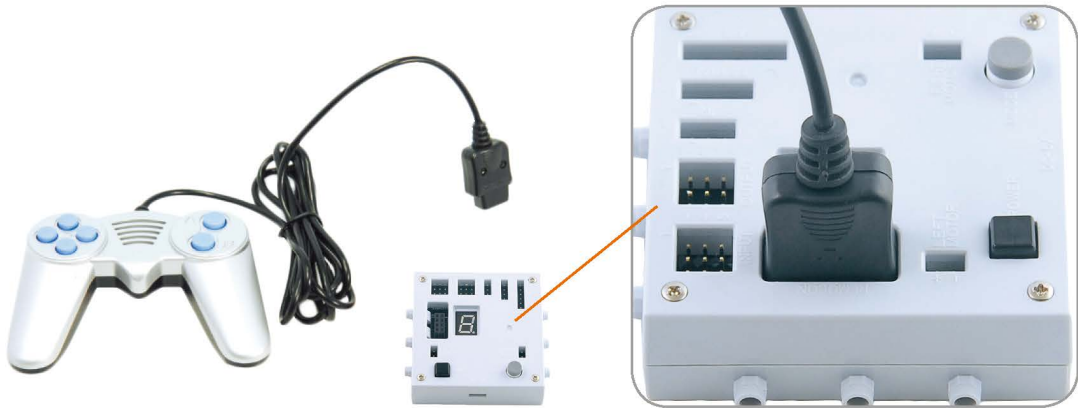




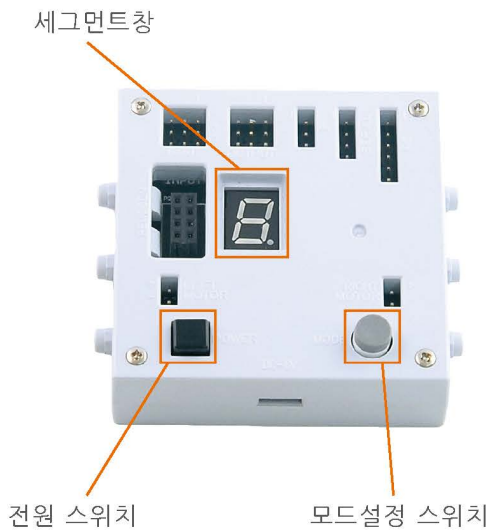
메인보드와 리모콘



메인보드와 리모콘 연결방법



메인보드 동작모드(ID) 설정방법



- ① 전원 켜짐(On)상태에서, 모드스위치를 한번 누른다.
(세그먼트가 3번 깜빡이면, 모드변경을 시작할 수 있다.)
- ② 모드스위치를 다시 누르면 세그먼트 창이 숫자가 증가한다.
- ③ 선택하려는 번호에서 2초간 기다린다.
(3번 깜빡거림과 동시에 모드 설정이 완료된다.)



REMOCON SENSOR

S에 연결커넥터를
흰색에서
빨강, 검정순으로
꽂아준다.

리모콘 수신 모듈과 연결 커넥터 조립법

연결커넥터를 검정색에서
빨강, 흰색순으로 꽂아준다.

메인보드와 연결 커넥터 조립법

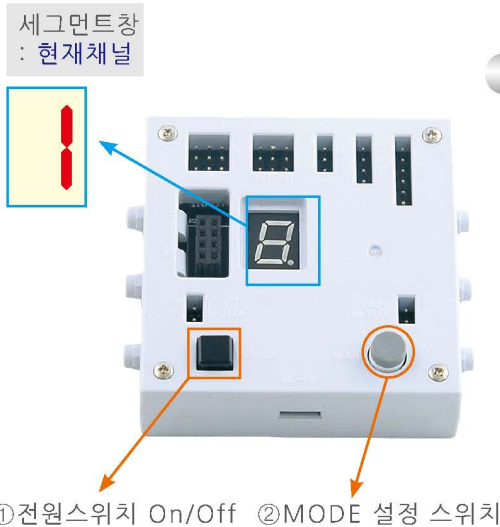


리모콘채널 설정 방법



무선리모콘으로 로봇을 조정할 때 가까이에서 친구도 무선리모콘을 사용하고 있다면 신호의 간섭이 생겨 로봇이 오작동 할 수 있습니다. 리모콘 채널을 친구와 다르게 설정해두면 친구리모콘의 영향을 받지 않고 동작시킬 수 있습니다.

- 로봇축구경기 등 게임을 할때 주로 채널 설정을 해 줍니다.
- 메인보드 채널과 리모콘의 채널이 동일하게 설정되어야 합니다.



메인보드 채널 설정 방법

1. ①번 스위치가 Off(끔)된 상태
2. ②번 스위치를 누른 상태에서 ①번 스위치를 On(켄)
3. 세그먼트창에는 현재 저장되어 있는 채널 표시 (기본값으로 1이 세팅되어 있음)
4. ②번 스위치를 다시 눌러, 채널 변경
5. 원하는 채널로 이동 후, 2초간 대기
→세그먼트 3번 깜박이면, 채널 설정 완료



리모콘 채널 설정 방법

1. ①번 스위치가 Off(끔)된 상태
2. ②번 스위치를 누른 상태에서 ①번 스위치를 On(켄)
3. 세그먼트창에는 현재 저장되어 있는 채널 표시 (기본값으로 1이 세팅되어 있음)
4. 1, 3번 스위치를 (상/하) 눌러, 채널 변경
5. 원하는 채널로 이동 후, 4번 스위치를 눌러 저장



토리콥터

흔히 볼 수 있는 헬리콥터 모양을 흉내 낸 모델로 DC모터를 이용하여 상단의 날개와 꼬리 날개를 동시에 구동 시키는 모델입니다. 유니버설축과 크라운기어의 사용법을 학습하기 위해 만든 로봇입니다.



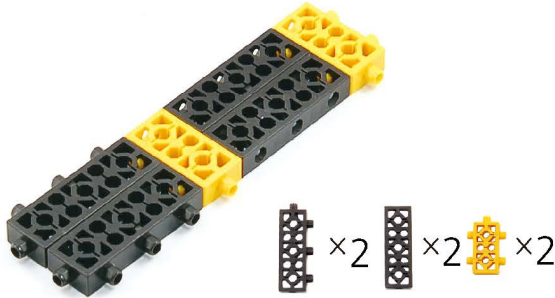
토리콥터 부품리스트 | 구조물을 만들어 봅시다.

| | | | | | | | | | | | | |
|--------------|--------------|-----------|-----------|----------|-----------|-----------|---------|---------|---------|--------------|----------|-----------|
| | | | | | | | | | | | | |
| 굵은돌기 수평셀 (1) | 굵은수평셀 (2) | 8돌기셀 (8) | 7돌기셀 (6) | 4돌기셀 (7) | 6돌기셀 (7) | 2돌기셀 (8) | 기본셀 (8) | 2단셀 (8) | 1단셀 (1) | 굴절셀 (7) | 연결셀 (3) | 삼각셀 (8) |
| | | | | | | | | | | | | |
| 크라운기어 (1) | 36톱니동근 기어(3) | 짧은연결잭 (3) | 중간연결잭 (2) | 긴연결잭 (1) | 유니버설축 (2) | 모터연결잭 (2) | 축23 (2) | 축64 (3) | 축96 (1) | 건전지6V 케이스(1) | DC모터 (1) | 온오프보드 (1) |
| | | | | | | | | | | | | |
| 연결잭 (3) | | | | | | | | | | | | |

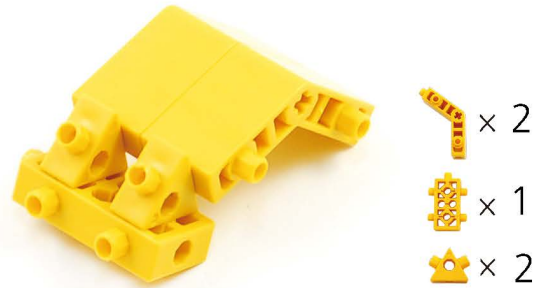


1 ★★★

1-1



1-2



1-3

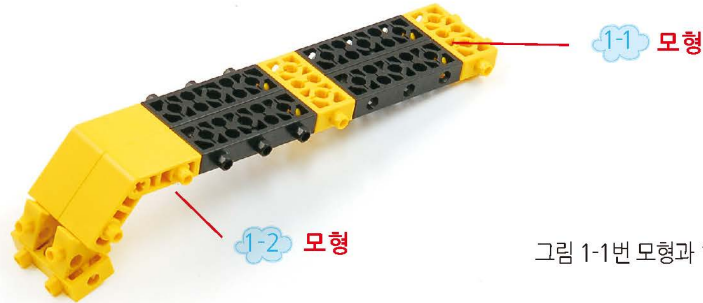
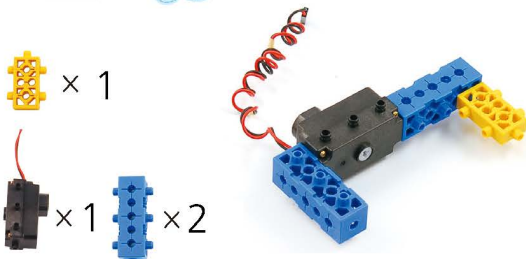


그림 1-1번 모형과 1-2번 모형에서 만든 모형을 조립합니다.

2 ★★★

2-1



2-2

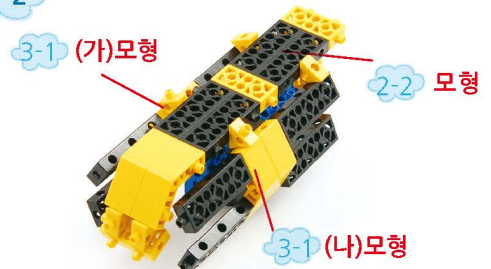


3 ★★★

3-1



3-2





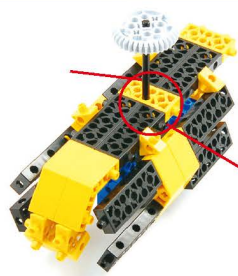
조립 시 주의: 두 모형은 다른 모양임



토리콥터

4 ★★★





-  × 1
- A96
-  × 1

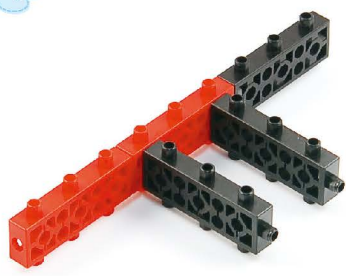


조립위치주의

5 ★★★

5-1

-  × 2
-  × 2
-  × 2
-  × 4



같은 모형 2개를 만들어줍니다.

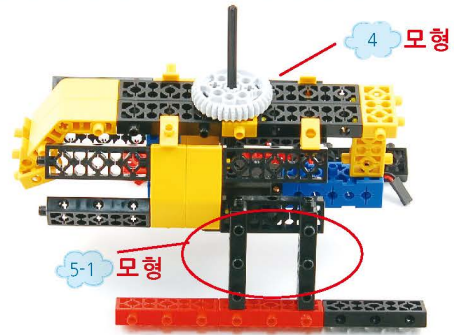
5-3

4 모형



5-1

5-2



4 모형

5-1 모형

5-2 까지 조립된 모형

6 ★★★

6-1

-  × 1
-  × 1
-  × 1
-  × 1
-  × 3



6-2

그림 5-3번 모형과 6-1번 모형을 조립합니다.

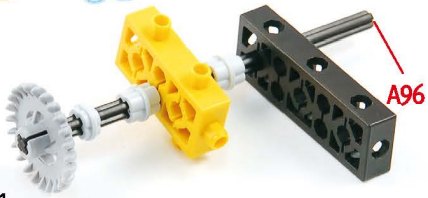
5-3





7 ★★★

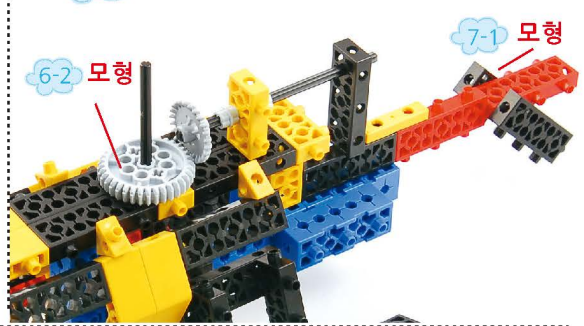
7-1



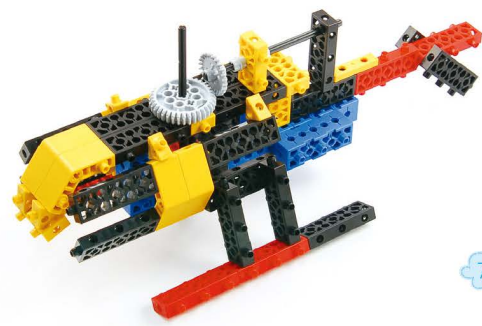
x 1
A96

- x1
- x1
- x1
- x2
- x1
- x1

7-2



7-3



7-3 까지 조립된 모형

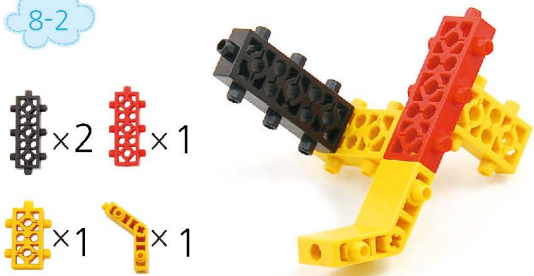
8 ★★★

8-1



- x1
- x1
- x2
- x2
- x2
- x1
- x1

8-2



- x2
- x1
- x1
- x1

8-3

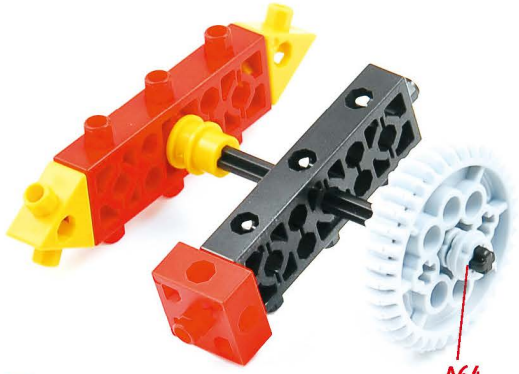


- x2





9***

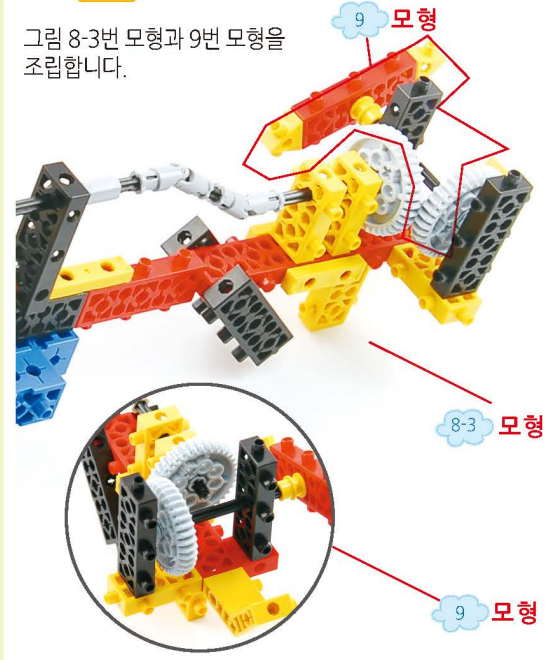


- × 1
- × 1
- × 1
- × 1
- × 1
- × 1
- × 2
- × 1

A64

10***

그림 8-3번 모형과 9번 모형을 조립합니다.



8-3 모형

9 모형

11***



11 까지 조립된 모형

12***

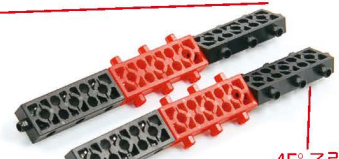
12-1



- × 2
- × 1
- × 2
- × 1

12-2

45° 조립



45° 조립

- × 2
- × 2
- × 2

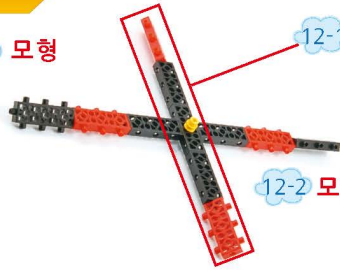
같은 모형 2개를 만들어줍니다.



토리콥터

13***

12-2 모형



12-1 모형

12-2 모형

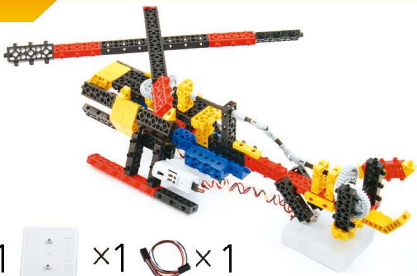
14***

13 모형



11 모형

15***



x1

x1

x1

16***



원오프보드 연결방법

